

si vede che la condizione (20) può scriversi

$$PH_1 + QH_2 + RH_3 = PK_1 + QK_2 + RK_3.$$

Indichiamo ora con  $\frac{dx}{ds}, \frac{dy}{ds}, \frac{dz}{ds}$  i differenziali di  $x, y, z$  relativi ad uno spostamento infinitesimo lungo la tangente alla linea che passa per il punto  $(x, y, z)$ : si ha evidentemente

$$\frac{dx}{ds} = \frac{dy}{ds} \cos \alpha; \quad \frac{dy}{ds} = \frac{dz}{ds} \cos \beta;$$

quindi l'equazione precedente può scriversi anche così:

Se si ripongono in questa equazione i valori di  $H_r$  e  $K_r$ , si scorge immediatamente che il risultato può essere messo sotto la forma:

$$(21) \quad u_1 \frac{dx}{ds} + u_2 \frac{dy}{ds} + u_3 \frac{dz}{ds} = v_1 \cos \alpha + v_2 \cos \beta + v_3 \cos \gamma,$$

conservando alla caratteristica  $\alpha$  il senso ora dichiarato.

Questa nuova forma della condizione (20) ci sarà utile in seguito.

Se le due equazioni che definiscono il sistema non fossero risolte rispetto ai pa-

rametri  $u$  e  $v$ , bisognerebbe sostituire nella (20) in luogo di  $\frac{dx}{ds}, \frac{dy}{ds}, \frac{dz}{ds}$ , ecc. le espressioni

$$\frac{dP}{dP} \frac{dP}{dv} \frac{dP}{dx} + \frac{dP}{du} \frac{dP}{dz} \frac{dP}{dy} + \frac{dP}{dP} \frac{dP}{dv} \frac{dP}{dx} + \frac{dP}{du} \frac{dP}{dz} \frac{dP}{dy}$$

dove per  $\frac{dx}{ds}, \frac{dy}{ds}, \frac{dz}{ds}$ , ecc. sarebbero da surrogarsi i valori cavati dalle due equazioni proposte. Questa operazione non presenta alcuna difficoltà, tranne la lunghezza del calcolo; ma converrà quasi sempre eseguirla in ciascun caso particolare.

## IX.

Consideriamo le (19) come le equazioni di due superficie, per le quali  $u$  e  $v$  abbiano due valori costanti, e poniamo

$$\frac{dx}{ds} = \frac{dy}{ds} \cos \alpha, \quad \frac{dy}{ds} = \frac{dz}{ds} \cos \beta,$$

$$\frac{dv}{ds} = \frac{dP}{ds} \cos \gamma,$$